er E. Covinnoic. O 14 100000 - (4000.00.14) 11.

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2000-133993

(P2000-133993A) (43)公開日 平成12年5月12日(2000.5.12)

(51) Int.Cl.7

識別記号

テーマコート*(参考)

H05K 13/04

H 0 5 K 13/04

A 5E313

審沓結束 未請求 請求項の数8 〇L (全 9 頁)

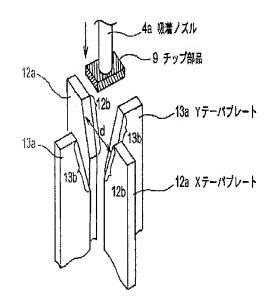
(71) 出願人 000002185 (21)出願番号 特願平10-307137 ソニー株式会社 (22) 出願日 平成10年10月28日(1998.10.28) 東京都品川区北品川6丁目7番35号 (72) 発明者 吉沢 明 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ 一株式会社内 (72) 発明者 生島 光男 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ 一株式会社内 Fターム(参考) 5E313 AA03 AA11 AA18 CC03 CC05 CC07 DD33 EE05 EE18 EE24 EE37 FF06 FF07 FF24 FF28

(54) 【発明の名称】 電子部品の位置決め装置

(57) 【要約】

【課題】 吸着ノズとで吸着された物子部品の吸着とで ルに対する位置補正を行う手紙コフトで簡単な構成の電 子部品の位置決め機構を提供する。

【解決手段】 チップ部品でき ※軒方向の両側 乃ご 前記Y軸方向の両側がらそれぞわきゃ込むように互いに 対向して配置された一対の・デーバブレートでできた一 対のYテーパブレートにはからをもしている。ペートだ でレットもっきの名符の対例 ブレート12ョとY+ する側の各辺は、その間隔を上端に回りって徐々に大き くなるようにゆるやかに飼料させたモーバ部12ト、ミ 36に形成されている。 勝希、ブルイミで勝着したデー プ部品9を、前記各対の間に垂直に除らして行く際に このテーパ部126、13トにチップ部品9が当たって 摺動しながら位置補正だなされる



【特許請求の範囲】

【請求項1】 チップでの取りがみなりとち行うのはま 方向に移動自在な吸着 中で呼楽したは乾ケーの美 ズルに対する電子部品の最秀領面では、ための親する品 の位置決め装置であって

前記電子部品を水平方向できの両側から挟み込むように 互いに対向して配設されたようの第1位置決め部村と 前記電子部品を前記両側の方向に直向する方向の両側からそれぞれ挟み込むように置いに対向して配設された2つの第2位置決め部村と

を備えることを特徴とする電子部品の位置決め装置。

【請求項2】 前記2つの第1位憲決め部材は鉛度方向に延在して配設された意味の内側部科の上部に設けられ、前記2つの第2位置決め部材は 前記内側部科の外周に回転不能に嵌合する間状の外側部科の上部に設けられていることを特徴とする。第1項1、記載の電子部点の位置決め装置。

【請求項3】 前記会 (2) 第1 (6) 第1 (6) 部付は日御部付の中心軸を挟んだ箇所においてに、前れ会の生命でで響決め部材は外側部材のよし軸を持った関係で、関係に設けてしていることを特徴とする語が加え記載を拡大電子部品の設置等の装置。

【請求項4】 前記2つの第1位意識や部材は 内側部 材の直径上で対向する上部箇所から 前記直径方向に延 在する幅と、前記直径方向と直交する方向の解さをもっ て上方に板状に延在形成されていることを特徴とする請 求項3記載の電子部品の広環連の経済。

【請求項5】 前記をつめ第2位置から部村は 外側部 材の直径上で対向する上部簡約から 可記直径を向向の 在する幅と、前記直径を内・原文 ドンド向の煙さらむって上方に板状に延在形りますでいる ドン精致とする結 求項3記載の電子部品の宣置され発置

【請求項6】 前記外側部付り前記四側部材の外層に上下に移動可能に結合され、カウ、上方ケ付勢されていることを特徴とする請求項と記載の電平部品の位置決め装置。

【請求項7】 前記立つの第1位番扱の部材と2つの第2位置決め部材の中心位置。 前記呼音。では、映画した前記電子部品を下面例から指面内所に方に軽・加密して押さえるバックアーで部件を配数されていることを特徴とする請求項1記載の第7部品での第一次条件

【請求項8】 前記シット等で適置で必認れとででの準 2位置決め部材の中心位置。 前記いるシストに明る。 た前記電子部品を下面側の・投資与内止方に軽く側で、 世さえるバックアップ部材が配設され、前記バックア 一部材は前記内側部材の内部空間に上下に移動可能に 一定された胴部と、前記胴部の先端に形成され前記内部 間から突出するピン部とを備え、前記胴部は内側部材 一門部に配設されたコイルスプリングにより上方に付勢 で、前記ピン部の先端が前記電子部品の下面に当接す 子上とを特徴とする請求項2記載の電子部品の位置決め 支資。

【発明の詳細な説明】

[0.001]

(短明の属する技術分野) 本発明は、例えば、チップ状 生電子部品をプリント基板の所定個所に実装する際に、 ・主部品の位置決めを行うための電子部品の位置決め装 ・に関するものである。

100021

(江来の技術】従来より チップ状の電子部品をブリン 坐板等の所定個所に実装する際に、電子部品の位置を 補正する等して位置決めを行う方法についてはいくつか ○方式が用いられている。そのうちの一つとして、例え :: レバーを用いて機械的に位置決めをする方式があ · この装置は、図13に示すように、先端部に吸着ノ 14a.後端部に吸気管21を有する吸着機構4の両 ⇔面に軸支されたレバー23の先端部23gが矢印D方 ↑○1回動自在に設けられ、このレバー23の後端部23 、接触するカム24か 吸着機構4本体に対して矢印 3. 万向(上下方向)に摺動自在に設けられており、この 1..24はアーム25でシリンダー装置26に連結され 一端成である。この構成において、バキューム方式によ - 現気管21を介して、吸着ノズル20の先端で電子部 ニュ・以後、チップ部品と言う) 9を吸着し、さらに、図 『しないプリント基板への実装時に、シリンダー装置 2 三によってアーム25を下方向に動かすことにより、レ ー23の先端部23aでチップ部品9を挟んで位置決 小を行う。

【中003】別の方法として、画像処理により位置決め * する方式もある。これは図14に示すように、画像処 当用モニター30aを有するコンピュータ30に、制御 / 巻31とCCDカメラ32を接続した画像処理装置 先端に吸着ノズル4aを有し、図示しない駆動モー 一によるスライド機構33で水平方向、及び垂直方向に **手きに移動可能とされた吸着機構4とを用いた構成であ** ○ て、吸着ノスル4 a に吸着したチップ部品 9 を照明部 - 11と4によって照明しながら、CCDカメラ32でチッ 「部品9の画像をコンピュータ30に取り込むと共に、 ・今処理用モニター30aにて目視による位置補正を行 こ その情報を制御装置31に入力し、制御装置31 F-いて画像処理から位置誤差を解析して、チップ部品 で置の実際の領正量を算出し、その値に応じてスライ - 峨端33を駆動させてチップ部品9の位置決めを行う こうものである。

[0004]

【発明が解決しようとする評題】したしながら、従来の 前記電子部品の位置決心装置のうち、しゃ一を用いるち 式においては、駆動用のシリンター装置でもを必要とす る等、構造が複雑になっ上。 チープ部品のが小さくな ると位置決めが困難になるという問題点があった。この ために、位置決め部分の機構もと製造するのも容易では なかった。また、画像で埋ってるりごうわりでは Dカメラ32、照明部は、4、画像を理解のコンにませ タ30や制御装置81 コンデュー 30用の画徳外理 ソフト等が必要となり、 らぎ的に高値なものになるとい う問題点があった。本発明は前記事情に鑑み案出された ものであって、本発明の併じは、童子部品(チュサポー 品) のブリント基板の心実装時に、 かきな電子部品も含 ·めて、その位置決めを容易に行うことができる。 低コス トで簡単な構成の電子部品に位置かり装置を提供する。 とにある.

[0005]

【課題を解決するため心手件】前記目的を達成するたち 本発明は、チップ状の電子部品をサキ方向及び鉛電方舟 に移動自在な吸着ノスルで吸着した状態で、吸着イスル に対する電子部品の位置補正を行っための電子部品の位 置決め装置であって 前記電子部品を水平方向でその両 側から挟み込むように無いに対向して配設されたとつの。 第1位置決め部材と、解記電子部品を前記両側の方向に 直交する方向の両側からそれぞれ扱き込むように買いて 対向して配設された2つの第2位置決め部村と、前記第 1 位置決め部材の対向する箇所およい第2位置決め部材 の対向する箇所にそれ一つ形 灰され (前記吸着 イエリナ 吸着した電子部品を前記第十二第三点置映物部村の間で 降るして行く際に、電子部島科学から方摺動しなりら位 置補正がなされるように 障隔が上端に向かって許った 大きくなるように傾斜のサミマー じびとを備えることを 特徴とする。

【〇〇〇6】本発明によれば、吸着できたて吸着した地子部品を、第1、第2位置中の部門で期に垂直に除るして行くと、吸着ノスルに対してこして吸着された電子部品が対向する両テーバ部からが、ドラウェーバ部に当たり、さらに降るして行うと、電子部品はテーバ部に指動することにより、中心方向、すらずかが作用して的管備正がなされる。最終的に電子部品や層圏のよ辺が落て第2位置決め部材の名と一八部に同時に当たることにより位置決めがなされる。

[0007]

【発明の実施の形態】 1、7 本発明が実施の形態を図面に基づいて説明する。図1 は本発明の実施の形態に振るチップマウンターの全体料視図 図2 ロチップ部品を供給するテープの説明図 図3 はいる では、10 では、

二人装置の側面図、図7は2対の位置決め部材を簡略化 《科視図》図8はバッフアップ機構を簡略化した側断 周辺 図9は位置決め部材の配置構成を簡略化した斜視 「日か示す。図1に示すように、小型のチップマウンター ⇒□本発明の電子部品の位置決め装置2(以後、チップ (遺房の装置でと言う)が装備され、マウンター台3上 先端にチップ部品 (図示しない) を吸着する吸着ノ : 4 a を有する吸着機構 4 と、この吸着機構 4 を × 方 工場動させるXスライト軸5a、Y方向及びZ方向 暫直方向)に移動させるYスライド軸5 bから成るスカー ・ : ド機構5と、ブリント垄板を載置する基板テーブル テーブ8によってチップ部品を吸着ノズル46下 市給するための部品供給装置 7と、吸着ノズル4 aに - もしたチップ部品の位置決めを行うためのチップ位置 #2 装置2とが所定位置に配設されている。尚、チップ *ウンター1としては、この実施例に限らず、ソニーデ ニトップロボットCASTと組み合わせて、チップ部 - 虫用のマウンターとすることもできる。

《○〇〇8】前記部品供給裝置7のテープ8は、図2に · すように、粘着性のある角穴 8 a が等間隔で一列に設 一られており、この角穴8g内にチップ部品9を付着さ 一点状態で、チップ部品9を吸着ノズル4a下へ供給す 対象となるチップ部品は、例えば、コンデンサーや ①花部品などである。前記吸着ノズル4ヵは、図3に示 …ように、ノズル支持部材4**b側と吸着ノズル4aの**ス ・ > パ部4cとの間にコイルスプリング5を介在させる ことにより、上下方向に弾性的にスライド可能に配設さ ™ これにより、吸着ノズル4aに吸着したチップ部品 でマウントした際に、必要以上に押し付けても、上に (%) ることが可能である。また、図4に示すように、吸 ・ズル4aの内径rは0.3mm~1mm程度で、吸着力 ○中さく、チップ部品9の大きさも×方向長さ×が0。 - (*) へ 1.6. Y 方向長さ y が 1 mm ~ 3.2 mm程度の小さ - *,のなので、チップ部品9は、吸着ノズル4aで吸着 100 状態で横方向から小さい力で簡単にスライドさせる こができる。

と、直径方向と直交する内は、オキューをあって上方に対す 形成されている。前記 デー・イブ・・チェン aの先継部 の対向する側の各辺には、その各述を開稿 a が上方に向 かって徐々に大きくなるようにゆるやかに傾斜させたデ ーパ部 1 2 b が形成されている。

【0010】図6、及り顧略化した図目に示すように 前記外側部材13は筒はて、前記の側部村12の外属に 回転不能にかつ上下に移動可能に避らされている。節記 外側部材13の上部に チー 世部品 デカノ方向の色響 カ めを行うための第2位置 887 部付ておる一方の、デーバ プレート13亩が互じに対向するように形成されて、 る。前記一対のソテー(マー・ドゥッカケの側部は1) の中心軸を挟んだ箇所に許けられて (4) デーバブ、ニー 13 aは、外側部材ででの直径上で竹向する上部箇所が ら、前記直径方向に延在する幅と 直径方向と直接する 方向に厚さをもって上海に延生形成され、スチーパブル ート12aとYテーパブレート(きょは互いに通じする) ように設けられている 南野 キャップレードするしつ 先端部の対向する側の巻型には、その若辺の間隔日か上。 方に向かって徐々に大きしなるよう。ゆるやかに傾斜さ せたテーパ部136か引起されている。

【〇〇11】なお、前に外側部料できる。第十部料できる。第1部材1302が内側部材12の外層に上下に移動可能に嵌合され、図5に示すように、第十部材1302に打ち込んだピン1312が内側部材12の満に上下に移動可能に挿入されている。また。前記第2部材1304は、図6に示すように、まか13をより第1部材1502に固定され、本実施の所放では、前記をソテーパでレート13回は第2部材1514で用が方はでいる。また、前記外側部材1514で用が方はでいる。また、前記外側部材1514で用が方はでいる。また、前記外側部材1514で表示にであるコイルスプリーでかを対してストッパー部12を内包するコイルスプリーでかを対してストッパー部12をで掛止されているため、よ方向に潜かな確性力で付勢され、図5、図6にあいて行為1つきのは年級部打り3の上限位置を規制することではませて、第一部では

【〇〇12】また、図やりデリように、前記のセのディーパプレート12aとこのボーデ・パブレート13aの中心位置に、吸着ノスルキュで吸蓋した電子部品会を下面側から鉛度方向上方に軽・地圧して押さらなハッファップ部材14が配設されている。 東記のスクアップ部材14が配設されている。 東記のスクアップ部内14は、内側部材12の行部を開い、まに移動可能に接入された胴部146と、胴部・4との水空出する細い接次のピン部14aを南ーサルス・コールの連続のよれた開口部12c内に位置し、デオ上牌が開着ファルキュに呼び高いたチップ部品を下面側から軽、垂直方向に加圧できるように構成されている。 前部内側部が1・2の内に位置し、デオー部123円掛正され、バッファップ部材14を弱い力で撤位四日と方向に行動するコーイルスプリング18が設けられ、これによりピン部・コースプリング18が設けられ、これではりピン部・コースプリング18が設けられ、これではりピン部・コースプリング18が設けられ、デーが関ロした方向に行動されてロースプリング18が設けられ、これではよりピン部・コースプリング18を表している。

か上端により 吸着ノズル4亩に吸着されたチップ部 全を下面側から軽く垂直方向上方に加圧できるように 体速されている。

【0013】次に、動作について説明する。チップ部品 🤞 😥 テープ8の角穴8aに付着されて連続的に供給さ → 5が、図10に示すように、角穴8aとチップ部品9 - 心間には隙間があって。チップ部品9は角穴8gに沿 ・工正確に位置決めされておらず、いくらか傾いたり、 「: たりした状態で供給される。このチップ部品9を吸 ネーズル4 a に吸着すると、ズレた状態のまま吸着され ・ そこで 図りに示すように、吸着されたチップ部品 ケー×スライド軸5aとYスライド軸5bを操作し * メテーパブレート12aのテーパ部12もとYテー - 「レート13aのテーパ部136で形作られた凹部の 一 い部に垂直に挿入して行く。これにより、図11に示 「ように、チップ部品 9 の位置ズレした部分が先に何れ 1 ラテーパ部126(136)に当たり、さらに下方向 - 押し込んで行くと、チップ部品9を中心にずらす力が - 平印の方向に作用して、この力によりチップ部品9は移 シン 最終的にその4辺が各々、対応するテーパ部12 . 136に同時に当たる位置で停止して、位置決めが ・ これる。チップ部品9をこの位置よりさらに押し込ん 与吸着ノズル4 aは、図3に示したように、上方向に ライドして逃げることができるので、チップ部品9に して過剰な力が加わることはない。

(0014) この位置決め動作において、チップ部品9 ・全体的な大きさにバラッキがある場合は、別に問題な 前記動作により位置決めが可能であるが、チップ部 の次方向、あるいはY方向のみに偏って大きさにバッツキがある場合に、外側部材13が、この実施例のか、 ・上下方向に摺動可能でないとすると、位置決めが で可能となる。例えば、チップ部品9のY方向のみの大 でが規定よりやや大きい場合、チップ部品9を2対の ・パ部126、136間に上から挿入して行くと、先 チップ部品9のY方向の両側辺が両テーパ部136 当たって位置決めされ、それ以上、下へ押し込むこと できないので、チップ部品9の×方向の両側辺、若し は片側辺がテーパ部126に当たらず、チップ部品9 ・方向が位置決めされないことになる。

(30016] しかし、外側部材13は上下方向にスライ 可能なので、チップ部品9のY方向が既に位置決めさいいても、そのままの状態で、チップ部品9をさらに に下げて、チップ部品9の×方向の両側辺がテーパ部 ちに当たるまで、外側部材13を下方向にスラテンできる。逆に、チップ部品9の×方向の大きさが規 まりやや大きい時は、×方向の両側辺がテーパ部12 に 先に当たってしまって、チップ部品9をそれ以上、 に 押し込むことができず、 Y方向の両側辺、 若しくは 月 側辺がテーパ部136に当たらないので、チップ部品

9のY方向の位置決25年でリューションである。

【〇〇16】そこで、ほって、サイ、「八、上下海の「大 摺動可能なYテーパでは、1・スタの原は、マー、ビデ レート128の位置より所定長さ、たっと二の同じてはた 位置が初期位置となる。このももでで、ようにする これにより、チップ部品をは、下町でですとも現底です。 やや大きい場合でも、大海で高可退を一・バ部)とと に当たる前に、Y方向の両側のか・・・パブレー!13 8のテーパ部136に由たして、近でで方向の最優がい が行われるので、さらにチャブ部品をを押し込んで、マ 方向の両側辺がテーパ部128に当まで、外側部件 13を下方向にスライトでせるようにすれば、最終的 に、チップ部品9の平面向と、中間や位置速めができる ことになる。

【〇〇17】また、チュー部記念のは方向とと方向の企 圏決めを、比較的ゆっとはたっれたでは、なったの位置には いことであるが、図をはますとれば、この位置には は、バックアップ部村(中央、上部)中国が、コールで プリング16の弱い神性力をキューが部品金を裏側から整 く上方向に加圧した状態ではわれるので、位置決めを高 速で行っても、チップ部品のが吸着パブル4gに吸着されている力が微小であるがが、 キュア部品のか平平一へ 部126、136に当たる衝撃で、呼音パスルキョから 脱落してしまうのを防止する。カケアをあたしたが、 て、チップ部品のの、下向に、下海で位置決めを高速で 行なう場合により有利となる。

[0018]

【発明の効果】以上説明したときにす意明は、ボーゴは の電子部品を水平方向等の搭順方向に移動自在な映着。 ズルで吸着した状態で 吹着 こっこ 引生る電子部品の 位置補正を行うための電子部品の色置性め装置であっ て、前記電子部品を水平方向でその両側から挟み込むよ うに互いに対向して配針されたとつの第1位置決め部構 と、前記電子部品を前記兩側の方向に直交する方向の両 側からそれぞれ挟み込むように互いに防向して配設され た2つの第2位置決め部科と 前記第1位置決め部場の 対向する箇所および第二位置当約部村の対向する箇所に それぞれ形成され、前記略為「フルマ吸着した質子部品 を前記第1、第2位置や四部は四間に陥らして行。降 に、電子部品が当たって摺鉤になから位置補正がなるか。 るように、間隔が上端に向かってたった大きくなるよう に傾斜させたテーパ部とを備える構成がった。そのため、 簡単な構成、且つ低コウトにて、電子部品の位置域は多

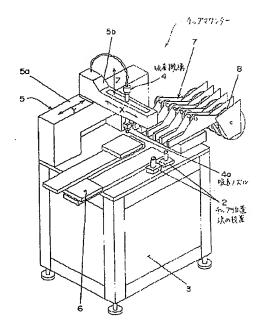
・ 主に行うことができ、また、駆動源を必要とせず、小 工・軽量な装置を実現することができるため、どのチャ ニウンターにも小さなスペースがあれば設置すること ニぎ、さらに、設置する装置との電気的信号のやり取 上下要なため、小型の既存装置にも適用することがで

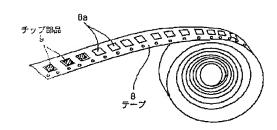
【三面の簡単な説明】

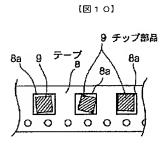
- (ご1) 本発明の実施の形態に係るチップマウンターの こ 1 科視図である。
- 〔2〕チップ部品を供給するテープを示す説明図であ
- (ご3)吸着機構を示す側断面図である。
- (図4)電子部品を吸着した吸着ノズルを示す斜視図で と 5.
- 「印5] 本発明の実施の形態を示す電子部品の位置決め 一度の正面図である。
- (*)6)本発明の実施の形態を示す電子部品の位置決め (*)2番の側面図である。
- (昭7) 2対の位置決め部材を簡略化して示した斜視図 。まる。
- 【128】バックアップ機構を簡略化して示した側断面図 (ある。
- 【图 9 】片方の対が移動自在な位置決め部材の配置構成 一端略化して示した斜視図である。
- (凸10) テープの角穴に電子部品を填め込んだ状態を ず説明図である。
- (翌111)電子部品を位置決め部材のテーパ部に当てて 一般決めを行う動作を示す説明図である。
- (1312)上下移動自在な片方の対の位置決め部材の初 11位置を示す説明図である。
- 【図13】従来のレバーを用いた電子部品の位置決め装 が全示す機略図である。
- 【図14】従来の画像処理による電子部品の位置決め方 上、至示す機略図である。

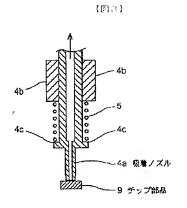
〔行号の説明〕

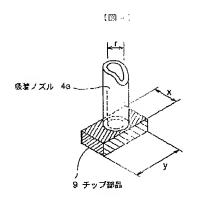
- ・……チップマウンター、2……チップ(電子)部品の ・、 産決め装置、4……吸着機構、4a……吸着ノズル、
- ……チップ部品(電子部品)、12……内側部材、1
- :……×テーパブレート(第1位置決め部材)、12 : 13b……テーパ部 13……外側部材、13a…
- …,テーパブレート(第2位置決め部材)、14……バ
- ・ アップ部材、14 mm ピン部、5, 15, 16 m ・ コィルスブリング。



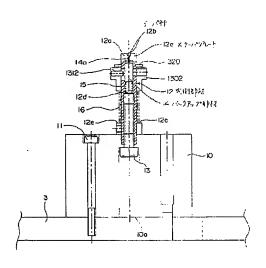


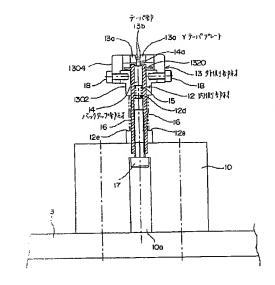




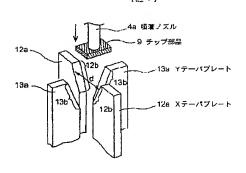


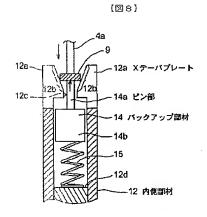
4 1 1 B



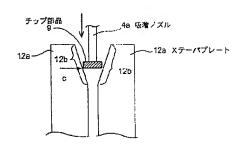


[∅7]





(<u>2011</u>)



4 . . . i . . . i . . . i .

